

Games 歷屆競賽 - 第十三屆 科技環保竹塹風 - 遙控組資訊 101006 >>

EDB - MAR 6, 2008 (上午 12:00:51)

▶▶▶ 學校名稱/隊名：學 校名稱：高苑科技大學 隊伍名：高苑二號



黃孝怡 老師

專長為混合控制系統控制、熱流模擬分析，在此團隊中給予我們技術層面上的諮詢以及對機器人設計之結構上的分析與建議，以理論指導我們加上實作完成我們所需之機器人功能。

邱文宏



邱文宏,高雄人今年 21 歲,機械自動化系大四生。在這次的比賽中擔任的腳色是操控員,負責的項目大概是機電配線,操控練習,還有一些基本的組裝...等。最得意的事就是機電配線,雖然上課都有交過也有練習過,可是真正要自己配線還是有很大的難度看線就看到眼花撩亂,中間也失敗好幾次,可是後來成功之後真的是很有成就感。

陳明暉



陳明暉,台南人今年 21 歲,高苑科大機械與自動化系大四生,面臨踏入社會的路了。在這次參賽中,所負責的大概就是文書方面,想法設計,意見統合...等,在組裝方面也都有參與。得意的事大概是遇到了一些挫折可是都在比賽之前一一的克服了這點還蠻令人開心的。然後在這段日子腦中也不斷激盪出一些想法雖然有些天馬行空,失敗很多材料,可是最後還是如期完成了成品還是蠻令人開心的。

李柏昇



李柏昇,高雄 人 21 歲機械與自動化系大四生,即將邁入畢業的路程。在這次的比賽所擔任的腳色跟另外兩位 其實差不多,我們的遙控機器人就是大家一起組裝,有意見的人就可以提出來討論,或者找解決方法。大致上如果要細分的話我的主要項目是擺在:一些材料加工,零件採買及意見的提供…等等!!

得意的是大概就是,我們真的努力做出一台遙控機器人,雖然比賽結果跟預料有頗大差距可是還是小有成就感!!

• 機器人特色

-
- **概說**
 - 我們的設計概念，是由隊員互相討論，加上指導老師 提供的意見而想出來的，在第一關方面想用最快速的方法通過，讓機體高度不超過 25 公分，讓第一關可以快速通過。第二關的夾罐 子還有推推車，構想是先用夾爪夾取罐子，將夾爪收回機體內，然後推動推車前進。在機體前方的斜坡地方，裝上幾顆輔助輪，用 來衝撞第三關的階梯，然後回歸終點。
-
- **機構**
 - 利用中空型的鋁條，比較輕便，將鋁條排列，用螺絲跟螺帽將鋁條固定鎖緊，讓整體的堅固性更加的優異。
-
- **底盤**
 - 利用片型鋁板固定在鋁條之間。好以承載其他機電類物品。
-
- **控制**
 - 用繼電器來控制所有作動，傳動馬達使用 4 顆繼電器，夾爪手 臂使用 4 顆繼電器來操控再將機電配線集中到控制盒，用按鈕來遙控操縱。
-
- **機電**
 - 以馬達為主共有五顆馬達,搭配配線來得到傳動效果。
-
- **其他**

- 在車上前面鋁條上裝上許多輪子,來得到減少摩差力增加往上的力量。

-

- **參賽心得**

- 再這次的比賽中從一開始的抱著好玩的心態,到後來的困難重重真的是信心打擊很大,中間有很多的困難要克服,可是隊友們也一起努力想出解決方法,學到很多東西,也讓自己勇於嘗試新的作法。雖然最後結果不是美好的,可是經驗的收穫卻是美好的有了經驗以後類似的比賽會比較好拿捏其中的要角,也會勇於嘗試報名其他類型的機器人比賽。